

This Page Is Inserted by IFW Operations
and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

**As rescanning documents *will not* correct images,
please do not report the images to the
Image Problem Mailbox.**



PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 2000121339 A

(43) Date of publication of application: 28.04.00

(51) Int. Cl. G01B 11/24
G01B 11/00
G06T 7/00

(21) Application number: 10293817

(22) Date of filing: 15.10.98

(71) Applicant: HAMAMATSU PHOTONICS
KKNIPPON HOSO KYOKAI <NHK>

(72) Inventor: NAKAMURA HARUHITO
AIDA TADAHITO
KAWAKITA MASAHIRO
IIZUKA KEIGO

(54) METHOD AND APPARATUS FOR DETECTING THREE-DIMENSIONAL INFORMATION

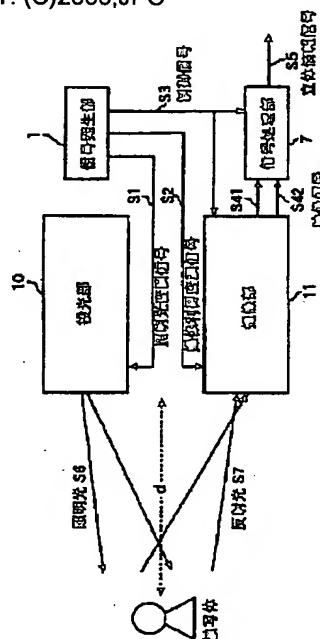
(57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To detect three-dimensional information of an object within the frame time of a video signal by an arrangement wherein at least one of brightness or image pickup gain varies with time and the distance to each point of the object is detected at a speed following up the frame time of the video signal in real time.

SOLUTION: A signal generating section 1 delivers an illumination light modulation signal S1, an image pickup gain modulation signal S2, and a control signal S3, respectively to a projecting section 10, an image pickup section 11 and a signal processing section 7. The projecting section 10 illuminates an object with amplitude modulated illuminating light S6, the image pickup section 11 picks up the optical image of the object to produce image signals S41, S42 and the signal processing section 7 converts the image signals S41, S42 into a three-dimensional information signal S5. Brightness at each point of an optical image formed by focusing the reflected light from the object illuminated with amplitude modulated light contains distance information to that point. Consequently, distance information at each point of the object is obtained

two-dimensionally from the brightness obtained for each pixel of the image of the object and thereby three-dimensional information of the object can be detected.

COPYRIGHT: (C)2000,JPO



特開 2000-121339

(P 2000-121339A)

(43) 公開日 平成12年4月28日(2000.4.28)

(51) Int. Cl.⁷

識別記号

FI

テーマコード(参考)

G 0 1 B 11/24

G 0 1 B 11/24

K 2F065

11/00

11/00

H 5B057

G 0 6 T 7/00

G 0 6 F 15/62 4 1 5

審査請求 未請求 請求項の数 13 OL

(全 11 頁)

(21) 出願番号 特願平10-293817

(22) 出願日 平成10年10月15日(1998.10.15)

(71) 出願人 000236436

浜松ホトニクス株式会社

静岡県浜松市市野町1126番地の1

(71) 出願人 000004352

日本放送協会

東京都渋谷区神南2丁目2番1号

(72) 発明者 中村 治仁

静岡県浜松市市野町1126番地の1 浜松ホ

トニクス株式会社内

(74) 代理人 100088155

弁理士 長谷川 芳樹 (外3名)

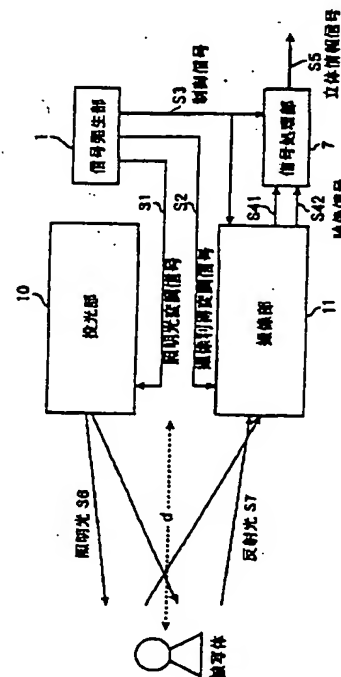
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 立体情報検出方法及び装置

(57) 【要約】

【課題】 立体動画像の撮像に適用することができ、被写体の立体情報を映像信号のフレーム時間に実時間で追隨できる速度で検出する方法および装置を提供する。

【解決手段】 本発明によれば、所定の輝度を有する照明光で照明された被写体が光学像として結像され、この光学像を所定の撮像利得で撮像した映像から、被写体の各点の距離を求める。ここで、輝度および撮像利得の少なくとも一方が時間とともに変化する。このような輝度および撮像利得を利用して撮像した映像の輝度分布は、光源から発した照明光が被写体の各点で反射されて撮像装置に到達するまでの時間の違いを反映しており、照明光の光源から被写体の各点それぞれまでの距離情報を含んでいる。本発明では、このことを利用することで、映像信号のフレーム時間に実時間で追隨できる速度での立体情報を検出を可能にしている。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 所定の輝度を有する照明光で照明された被写体を光学像として結像し、この光学像を所定の撮像利得で撮像した映像から、被写体の各点の距離を検出する立体情報検出方法であって、前記所定の輝度および撮像利得の少なくとも一方が時間とともに変化するものであり、これにより前記被写体の各点の距離を映像信号のフレーム時間に実時間で追隨する速度で検出できるようにしたことを特徴とする立体情報検出方法。

【請求項2】 時間とともに変化する輝度を少なくとも一方が有する第1および第2の照明光で照明された前記被写体をそれぞれ第1および第2の光学像として結像し、これらの光学像をそれぞれ同じ撮像利得で所定時間にわたり撮像した第1および第2の映像から、前記被写体の各点の距離を映像信号のフレーム時間に実時間で追隨する速度で検出することを特徴とする請求項1記載の立体情報検出方法。

【請求項3】 前記第1照明光の輝度が時間とともに増加または減少し、前記第2照明光の輝度が一定であることを特徴とする請求項2記載の立体情報検出方法。

【請求項4】 前記第1照明光の輝度が時間とともに増加し、前記第2照明光の輝度が時間とともに減少することを特徴とする請求項2記載の立体情報検出方法。

【請求項5】 同一の輝度で所定時間にわたって発光する第1および第2の照明光によってそれぞれ照明された前記被写体を第1および第2の光学像として結像し、これらの光学像を、少なくとも一方が時間とともに変化するようになっている第1および第2の撮像利得で撮像した第1および第2の映像から、前記被写体の各点の距離を映像信号のフレーム時間に実時間で追隨する速度で検出することを特徴とする請求項1記載の立体情報検出方法。

【請求項6】 前記第1撮像利得が時間とともに増加または減少し、前記第2撮像利得が一定であることを特徴とする請求項5記載の立体情報検出方法。

【請求項7】 前記第1撮像利得が時間とともに増加し、前記第2撮像利得が時間とともに減少することを特徴とする請求項5記載の立体情報検出方法。

【請求項8】 前記撮像を映像信号の1フレーム時間内に複数回行うことを特徴とする請求項1～7のいずれか記載の立体情報検出方法。

【請求項9】 被写体の立体情報を検出する装置であって、
所定の輝度を有する照明光を前記被写体に投射することの可能な投光部と、
所定の撮像利得で前記被写体を撮像することの可能な撮像部と、
前記撮像部から出力された映像信号に含まれる輝度レベル情報から、被写体の各点の距離を計算する信号処理部と、を備え、前記所定の輝度および撮像利得の少なくと

も一方が時間とともに変化するものであり、これにより前記被写体の各点の距離を映像信号のフレーム時間に実時間で追隨できる速度で検出できるようにしたことを特徴とする立体情報検出装置。

【請求項10】 前記投光部が、電気信号によって変調可能な発光素子を備えていることを特徴とする請求項9記載の立体情報検出装置。

【請求項11】 前記投光部が、発光素子と、電気信号によって駆動され、前記発光素子から出射した光を変調することの可能な変調器と、を備えることを特徴とする請求項9記載の立体情報検出装置。

【請求項12】 前記撮像部が、前記被写体からの反射光を受光して光学像を生成する結像手段と、前記光学像を撮像して映像信号を出力する撮像素子と、前記結像手段と前記撮像素子との間に配置され、撮像利得を制御することができるゲート付きイメージインテンシファイアと、を備えることを特徴とする請求項9記載の立体情報検出装置。

【請求項13】 前記信号処理部は、請求項2～8のいずれか記載の方法に基づいて前記被写体の各点の距離を計算することを特徴とする請求項9記載の立体情報検出装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、立体動画像撮像に適用することが可能な被写体の立体情報検出方法および装置に関し、特に、映像信号のフレーム時間に実時間で追隨できる速度で被写体各点の距離を2次元的に計測することにより被写体の立体情報を検出する方法および装置に関するものである。

【0002】

【従来の技術】光を用いて被写体の距離あるいは立体情報を計測する従来の技術としては、以下の方法がある。

【0003】(1)図12のように、パルス状のレーザー光あるいは正弦波で振幅変調したレーザー光を被写体に照射し、反射光の到達時間あるいは変調位相から距離を計測する。

【0004】(2)図13のように、前記(1)の方法においてレーザービームを2次元的に走査することにより被写体各部の距離を2次元的に計測する。

【0005】(3)図14のように、正弦波信号で照明光を変調するとともに、撮像素子の前面に置かれたイメージインテンシファイアの光増幅利得を同じ正弦波信号で変調する。被写体からの反射光をレンズで結像した光学像は、被写体とレンズまでの距離に応じた変調位相を有しているため、イメージインテンシファイアに入力された光学像のうち光増幅利得の変化と位相の合った部分のみが強調される。そのため、レンズから等距離にある被写体の部分を等高線状に2次元的にとらえることができる。この動作原理の詳細は、特開平6-294868号公報の

「イメージングレーザレーダ装置」に記述されている。
【0006】

【発明が解決しようとする課題】前記(1)に記述した方法は、被写体の一点の距離を計測するものであり、被写体の立体情報を得ることが出来ない。そのため、被写体各部の距離の2次元的な分布を計測して立体情報を得るためには、上記(2)の方法のように光ビームを2次元的に走査する必要がある。また、上記(3)の方法は、レンズから等距離にある被写体の一部分のみが抽出されるため、被写体全体の立体情報を得るためには、照明光の変調位相を所要の範囲だけ変化させる必要がある。上記(2)及び(3)はそれぞれ、照明光ビームの2次元的なラスタ走査と照明光の変調位相の変化が必要であるため、被写体の立体情報を映像信号のフレーム時間の速度で取り込むことは困難であり、立体動画像の撮像に適用するには不向きである。

【0007】本発明の目的は、このような従来技術の問題を解決して立体動画像の撮像に適用するために、被写体の立体情報を映像信号のフレーム時間以内で検出することを可能とする方法および装置を提供することである。

【0008】

【課題を解決するための手段】本発明に係る立体情報検出方法は、所定の輝度を有する照明光で照明された被写体を光学像として結像し、この光学像を所定の撮像利得で撮像した映像から、被写体の各点の距離を検出する方法であり、前記所定の輝度および撮像利得の少なくとも一方が時間とともに変化するものであり、被写体の各点の距離を映像信号のフレーム時間に実時間で追隨する速度で検出できるようになっている。時間とともに変化する輝度または撮像利得を利用することで、撮像された被写体の映像の2次元的な輝度分布には被写体の各点までの距離情報が含まれるようになる。従って、この輝度レベル情報から被写体の各点の距離を求めることができ、被写体の立体情報を検出することができる。

【0009】上記の撮像は、映像信号の1フレーム時間内に複数回行ってよい。この場合、撮像素子の蓄積効果により信号対雑音比が改善され、撮像感度が高まる。

【0010】本発明に係る立体情報検出装置は、所定の輝度を有する照明光を被写体に投射することの可能な投光部と、所定の撮像利得で被写体を撮像することの可能な撮像部と、撮像部から出力された映像信号に含まれる輝度レベル情報から、被写体の各点の距離を計算する信号処理部と、を備えており、前記所定の輝度および撮像*

$$I \cdot g_0 = \frac{\sigma}{(4\pi d^2)^2} g_0 S(t_0 - 2d/v) \quad \dots(1)$$

ここで、 σ は被写体の後方散乱断面積である。(1)式には被写体の距離情報が含まれている。さらに、 $\sigma/(4\pi d^2)^2$ 項の依存性を除くため、時刻 T' から時間 Δt にわたって照明光の輝度 I を $I = I_r$ と一定にして

*利得の少なくとも一方が時間とともに変化するものであり、被写体の各点の距離を映像信号のフレーム時間に実時間で追隨できる速度で検出することができる。時間とともに変化する輝度または撮像利得を利用することで、撮像部によって撮像される被写体の映像の2次元的な輝度分布には投光部から被写体の各点までの距離情報が含まれるようになる。従って、信号処理部は、映像信号に含まれる輝度レベル情報から被写体の各点の距離を計算することができる。この装置によれば、撮像時間が十分に短く、信号処理部が十分な速度で被写体の各点の距離を計算できるものであれば、被写体各点の距離を映像信号のフレーム時間に実時間で追隨する速度で検出することができる。

【0011】

【発明の実施の形態】以下、添付図面に基いて本発明の種々の実施形態を説明する。図1は、本発明の実施形態に係る立体情報検出装置の構成図である。この装置は、振幅変調された照明光S6で被写体を照明することの可能な投光部10、撮像利得を時間とともに変化させて被写体からの反射光S7を受光し、被写体の光学像を撮像することの可能な撮像部11、撮像部11からの映像信号S41および映像信号S42を立体情報信号S5に変換するための信号処理部7、及び照明光変調信号S1、撮像利得変調信号S2、制御信号S3を発生するための信号発生部1を備えている。これらの構成要素の具体的な構成については、後述する。

【0012】以下では、図1の装置を用いた本発明に係る立体情報検出方法の原理を、光源の輝度または撮像利得が時間とともに線形に変化する場合を具体例として説明する。

【0013】図2および図3に基づいて、請求項3に係る立体情報検出方法の実施形態(実施形態1)を説明する。この実施形態では、図2(a)のように照明光の輝度 I を $I = S \cdot t$ と振幅変調する。ここで、 t は時間、 S は輝度の増加率($= 2I_0/T$)である。図2(b)に示されるように、投光部10の光出射口から距離 d だけ離れた被写体からの反射光の強度 I_r は、光速を v とすると往復時間 $2d/v$ の遅れをもって $S(t - 2d/v)$ のように変化する。従って、ある時刻 $t = t_0$ における強度 I_r の反射光を、短時間 Δt ($< T$)の間だけ撮像利得 g を $g = g_0$ (> 0)として撮像すると、映像の輝度 $I \cdot g_0$ は、次の(1)式で表される。

【0014】

【数1】

...(1)

2回目の撮像を行う。この時の映像の輝度 $I_{ref} \cdot g_0$ は、次の(2)式で表される。

【0015】

【数2】

$$I_{ref} g_0 = \frac{\sigma}{(4\pi d^2)^2} g_0 I_r \quad \dots(2)$$

(1) 式と (2) 式より

* * 【数3】

$$R_+ = \frac{I_+ g_0}{I_{ref} g_0} = \frac{S(t_0 - 2d/v)}{I_r} \quad \dots(3)$$

(3) 式より

※ ※ 【数4】

$$d = \frac{1}{2} v \left(t_0 - \frac{I_r}{S} R_+ \right) \quad \dots(4)$$

さらに、 $I_r = I_0$ とすると $S = I_0 / (T/2)$ より ★ ★ 【数5】

$$d = \frac{1}{2} v \left(t_0 - \frac{T}{2} R_+ \right) \quad \dots(5)$$

となり、(4) 式または (5) 式より距離 d が求められる。

☆ すれば、被写体各点の距離情報が2次元的に得られ、被写体の立体情報を検出することができる。

【0016】 このように、振幅変調光で照明された被写体からの反射光を結像した光学像の各点の輝度は、対応する被写体各点までの距離情報を含んでいる。従って、上記のような方法で被写体を撮像し、映像の各画素について求めた輝度に対して (4) 式または (5) 式を適用☆20

【0017】 図3に示すように、光源の輝度 I が $I = I_0 - S t$ と減少する場合にも同様の方法で距離 d が求められる。

【0018】

【数6】

$$I_- g_0 = \frac{\sigma}{(4\pi d^2)^2} g_0 \{ I_0 - S(t_0 - 2d/v) \} \quad \dots(6)$$

【数7】

$$R_- = \frac{I_- g_0}{I_{ref} g_0} = \frac{I_0 - S(t_0 - 2d/v)}{I_r} \quad \dots(7)$$

【数8】

$$d = \frac{1}{2} v \left(t_0 - \frac{I_0 - I_r R_-}{S} \right) \quad \dots(8)$$

さらに、 $I_r = I_0$ とすると、

◆ ◆ 【数9】

$$d = \frac{1}{2} v \left\{ t_0 - \frac{T}{2} (1 - R_-) \right\} \quad \dots(9)$$

前記と同様に、被写体からの反射光を結像した光学像を撮像して、映像の各画素に (8) 式または (9) 式を適用すれば、被写体各点の距離情報が2次元的に得られ、被写体の立体情報を検出することができる。

【0019】 次に、図4に基づいて、請求項4に係る立体情報検出方法の実施形態 (実施形態2) を説明する。*40

* 図4のように、三角波で照明光の輝度を変調して被写体を照明するとともに、 $t = t_0$ と $t = t_0 + T/2$ の2回、短時間 Δt ($< T$) の間だけ $g = g_0$ (> 0) とし、強度 I_+ と I_- の反射光をそれぞれ撮像する。(1) 式と (6) 式より、

【数10】

$$R = \frac{I_+ g_0}{I_- g_0} = \frac{S(t_0 - 2d/v)}{I_0 - S(t_0 - 2d/v)} \quad \dots(10)$$

【数11】

$$d = \frac{1}{2} v \left(t_0 - \frac{I_0 R}{S(1+R)} \right) \quad \dots(11)$$

三角変調された照明光の波長を $\lambda = v T$ とすると、 $S = I_0 / (T/2)$ より

【数12】

$$d = \frac{1}{2} v_0 - \frac{\lambda R}{41+R} \quad \dots(12)$$

さらに、 t_0 を一定値に設定すると、参照点 d_{ref} からの
相対距離として d を表すことができる。次の(13)式
は、 $t_0 = T/4$ とした場合の $d_{ref} = 0$ からの相対距離*

*である。

【0020】

【数13】

$$d = \frac{\lambda 1 - R}{81 + R} \quad \dots(13)$$

実施形態1と同様に、被写体からの反射光を結像した光
学像を撮像して、映像の各画素について(11)式、

(12)式または(13)式を適用すれば、被写体各点
の距離情報が2次的に得られ、被写体の立体情報を検
出することができる。

【0021】上記実施形態1および2の立体情報検出方
法に対する相補的な方法として、短時間パルス状に変調
された照明光を用い、線形に増加または減少する撮像利
得で撮像を行うことにより被写体の立体情報を検出する
ことも可能である。

【0022】図5及び図6に基づいて、請求項6に係る
立体情報検出方法の実施形態(実施形態3)について説※

$$I_{ro}g_+ = \frac{\sigma}{(4\pi d^2)^2} I_0 U(t_0 + 2d/v) \quad \dots(14)$$

さらに、 $\sigma/(4\pi d^2)^2$ 項の依存性を除くため、撮像
利得 g を $g = g_r$ と一定にして時刻 T' から短時間 Δt
にわたって照明を行う。このときに得られる映像の輝度★

★ $I_{ro}g_r$ は、次の(15)式で表される。

【0024】

【数15】

$$I_{ro}g_r = \frac{\sigma}{(4\pi d^2)^2} I_0 g_r \quad \dots(15)$$

(14)および(15)式より、

☆ ☆ 【数16】

$$R_+ = \frac{I_{ro}g_+}{I_{ro}g_r} = \frac{U(t_0 + 2d/v)}{g_r} \quad \dots(16)$$

(16)式より

◆ ◆ 【数17】

$$d = \frac{1}{2} v \left(-t_0 + \frac{g_r}{U} R_+ \right) \quad \dots(17)$$

さらに、 $g_r = g_0$ とすると $U = g_0/(T/2)$ より、* * 【数18】

$$d = \frac{1}{2} v \left(-t_0 + \frac{T}{2} R_+ \right) \quad \dots(18)$$

となり、(17)式または(18)式より距離 d が求め
られる。実施形態1および2の場合と同様に、被写体か
らの反射光を結像した光学像を撮像して、映像の各画素
について(17)式または(18)式を適用すれば、被
写体各点の距離情報が2次的に得られ、被写体の立体
情報を検出することができる。 ※

※【0025】図6に示すように、撮像利得 g が $g = g_0$
- $U t$ と減少する場合にも同様の方法で距離 d が求めら
れる。

【0026】

【数19】

$$I_{ro}g_- = \frac{\sigma}{(4\pi d^2)^2} I_0 \{g_0 - U(t_0 + 2d/v)\} \quad \dots(19)$$

【数20】

$$R_- = \frac{I_{ro}g_-}{I_{ro}g_r} = \frac{g_0 - U(t_0 + 2d/v)}{g_r} \quad \dots(20)$$

【数21】

$$d = \frac{1}{2}v \left(-t_0 + \frac{g_0 - R_{-}g_r}{U} \right) \quad \dots(21)$$

さらに、 $g_r = g_0$ とすると、

* * 【数22】

$$d = \frac{1}{2}v \left\{ -t_0 + \frac{T}{2}(1 - R_{-}) \right\} \quad \dots(22)$$

である。前記と同様に、被写体からの反射光を結像した光学像を撮像して、映像の各画素について(21)式または(22)式を適用すれば、被写体各点の距離情報が2次元的に得られ、被写体の立体情報を検出することができる。

【0027】次に、図7に基づいて、請求項7に係る立※

$$R = \frac{I_{r0}g_{-}}{I_{r0}g_{-} - g_0 - U(t_0 + 2d/v)} \quad \dots(23)$$

【数24】

$$d = \frac{1}{2}v \left(-t_0 - \frac{g_0 - R}{U(1+R)} \right) \quad \dots(24)$$

である。撮像感度を変調する三角波の波長を便宜上 $\lambda = vT$ と定義すると、 $U = g_0 / (T/2)$ より、

$$d = -\frac{1}{2}vt_0 - \frac{\lambda}{4} \frac{R}{1+R} \quad \dots(25)$$

である。さらに、実施形態2の場合と同様に t_0 を一定値に設定すると、参照点 d_{ref} からの相対距離として d を表すことができる。次の(26)式は、 $t_0 = T/4$ ☆

$$d = -\frac{\lambda}{8} \frac{1-R}{1+R} \quad \dots(26)$$

前記と同様に、被写体からの反射光を結像した光学像を撮像して、映像の各画素について(24)式、(25)式または(26)式を適用すれば、被写体各点の距離情報が2次元的に得られ、被写体の立体情報を検出することができる。

【0029】次に、上記の各実施形態において撮像の感度を増加する方法について説明する。上記実施形態において、 R_{-} を求めるための $I_{-}g_0$ と $I_{ref}g_0$ の撮影、または、 R_{-} を求めるための $I_{-}g_0$ と $I_{ref}g_0$ の撮影、または、 R を求めるための $I_{+}g_0$ と $I_{-}g_0$ の撮影を、映像信号の1フレーム時間内に複数回行うと、撮像に使われる撮像素子の蓄積効果により信号対雑音比(S/N)比が改善され撮像感度が増加する。

【0030】次に、図面を参照して、図1に示される立体情報検出装置の具体的な構成について説明する。

【0031】図8は、図1に示される投光部10の実施例10aを示している。この投光部10aは、照明光変調信号 S_1 によって直接変調することの可能な発光素子31と、発光素子31の出射面に対向して配置され、発光素子31から出射した光を整形して被写体に向かわせ

※体情報検出方法の実施形態(実施形態4)を説明する。図7(a)のように、三角波で撮像感度 g を変調するとともに、 $t = t_0$ と $t = t_0 + T/2$ の2回、短時間 Δt ($< T$)だけ強度 $I = I_0$ でパルス状に発光する光で被写体を照明する。(15)式と(19)式より、

【数23】

☆【数25】

☆とした場合の $d_{ref} = 0$ からの相対距離である。

【0028】

【数26】

る照明光学系30と、を備えている。発光素子31としては、例えば半導体レーザーダイオードや半導体発光ダイオードなどを用いることができる。このような発光素子は、電気信号である照明光変調信号 S_1 で直接駆動させることにより、光強度が高速に変化する光を発生させることができる。発生した光は、被写体を照射するように照明光学系30によって整形され、照明光 S_6 となる。従って、照明光変調信号 S_1 により、増加、減少またはパルス状発光など、光強度が高速かつ任意に変化する照明光を実現することが可能である。このように、図8の構成の投光部は、本発明に係る立体情報検出方法において照明光の輝度制御の手段として使用することができる。

【0032】図9は、図1に示される投光部10の別の実施例10bを示している。この投光部10bは、定常光34を出力する発光素子33と、発光素子33の出射面に対向して配置され、発光素子33から出射した光を照明光変調信号 S_1 に応じて間接変調する外部変調器32と、外部変調器32からの光を整形して被写体に向かわせる照明光学系30と、を備えている。外部変調器3

2としては、電気光学効果光変調器や電気音響効果光変調器などを使用することができる。この投光部10bでは、発光素子33からの定常光34を外部変調器32を用いて間接的に変調することにより、光強度が高速かつ任意に変化する光を発生させることができる。発生した光は、被写体を照射するように照明光学系30によって整形され、照明光S6となる。図8の投光部と同様に、図9の構成の投光部も、本発明に係る立体情報検出方法において照明光の輝度制御手段として使用することができる。

【0033】次に、図10は、図1に示される撮像部11の実施例を示している。この撮像部11は、被写体からの反射光を受光して光学像を生成するレンズ4と、レンズ4の後側に配置され、レンズ4から出射する光学像を撮像する撮像素子6と、撮像素子6の出力電気信号に含まれる複数画面分の映像信号を各画面ごとに分割して出力することの可能な画像分割回路22と、を備えている。更に、撮像素子6の前面には、電気信号である撮像利得変調信号S2に応じて撮像利得を制御することの可能なゲート付きイメージンテンシファイア5が光画像伝達光学系20を介して取り付けられている。なお、光画像伝達光学系20としては、ファイバプレートやレンズなどを用いることができる。被写体からの反射光S7は、レンズ4によってゲート付きイメージンテンシファイア5の光電面に結像される。イメージンテンシファイア5で増幅された光学像は、光画像伝達光学系20によって伝達されて撮像素子6の光電面に入力される。

【0034】ゲート付きイメージンテンシファイア5の光増幅利得は、そのゲート21に印可する電圧で高速に制御することができる。そのため、この撮像部11では、撮像利得変調信号S2をゲート21に印可することにより、撮像利得を高速に変化させることが可能である。したがって、撮像利得変調信号S2により、短時間だけシャッターを開放するようなパルス状の撮像利得や増加または減少する撮像利得など、高速かつ任意に変化する撮像利得を実現することが可能である。

【0035】この撮像部11を上記の各実施形態で使用する場合、撮像部11は、 R_+ または R_- または R を計算するために2回1組の撮像を行い1フレームあたり2画面分の映像信号を分離して出力する必要がある。このため、撮像部11では、撮像素子6を通常の2倍速で駆動して2画面分の映像信号を取得し、これを画像分割回路22によって映像信号S41と映像信号S42に分離して出力する。あるいは、1画素を1回の撮像ごとに映像信号S41側と映像信号S42側に切り替えて撮像できる構造の撮像素子を採用することにより、映像信号S41と映像信号S42とを分離して出力することができる。

【0036】以上から、図10の構成の撮像部11は、

本発明に係る立体情報検出方法において撮像利得制御の手段として使用することができ、また、2回1組の撮像に対応する2つの映像信号を分離して出力する手段として使用することが可能である。

【0037】図11は、図1の信号処理部7の実施例を示している。この信号処理部7では、内部信号が映像信号の画素と同じ速度で駆動され、それぞれの回路でパイプライン処理される。映像信号S41と映像信号S42は同期分離回路41で同期信号を取り除かれた後、それぞれ、撮像レベル記憶回路1と撮像レベル記憶回路2に記憶される。撮像レベル記憶回路1および撮像レベル記憶回路2からの出力S45およびS46は演算処理回路44に入力され、 R_+ または R_- または R と距離dとが計算される。演算処理回路44の出力S47は、被写体各部の距離を2次的に走査した時系列信号であり、記憶回路45で時間軸揺らぎを補正された後、同期付加回路46で同期信号を付加されて、被写体各点の距離情報dの値を映像レベルとする立体情報信号S5として出力される。以上から、図11の構成の信号処理部7は、本発明に係る立体情報検出方法において被写体の立体情報を実時間で計算する手段として使用することが可能である。

【0038】

【発明の効果】以上詳述したように、本発明では、照明光の輝度および撮像利得の少なくとも一方が時間とともに変化するという条件で撮像した被写体の映像の輝度情報を利用することで、映像信号のフレーム時間に実時間で追隨できる速度で被写体各部の距離を2次的に求め、立体情報を検出することができる。したがって、本発明の方法および装置は、被写体の立体動画像の撮像に好適に適用することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明に係る立体情報検出装置の一実施形態の構成を概略的に示す図である。

【図2】線形増加および一定の輝度の照明光とパルス状の撮像利得との組み合わせにより立体情報を検出する方法を説明するための図であり、(a)は照明光の輝度Iと撮像利得gの時間変化波形を示し、(b)は投光部からdだけ離れた被写体からの反射光の強度 I_R と撮像利得gの時間変化波形を示している。

【図3】線形減少および一定の輝度の照明光とパルス状の撮像利得との組み合わせにより立体情報を検出する方法を説明するための図であり、(a)は照明光の輝度Iと撮像利得gの時間変化波形を示し、(b)は投光部からdだけ離れた被写体からの反射光の強度 I_R と撮像利得gの時間変化波形を示している。

【図4】線形増加および減少する輝度の照明光とパルス状の撮像利得との組み合わせにより立体情報を検出する方法を説明するための図であり、(a)は照明光の輝度Iと撮像利得gの時間変化波形を示し、(b)は投光部

から d だけ離れた被写体からの反射光の強度 I_R と撮像利得 g の時間変化波形。

【図5】線形増加および一定の撮像利得とパルス状の輝度の照明光との組み合わせにより立体情報を検出する方法を説明するための図であり、(a)は照明光の輝度 I と撮像利得 g の時間変化波形を示し、(b)は投光部から d だけ離れた被写体からの反射光の強度 I_R と撮像利得 g の時間変化波形を示している。

【図6】線形減少および一定の撮像利得とパルス状の輝度の照明光との組み合わせにより立体情報を検出する方法を説明するための図であり、(a)は照明光の輝度 I と撮像利得 g の時間変化波形を示し、(b)は投光部から d だけ離れた被写体からの反射光の強度 I_R と撮像利得 g の時間変化波形を示している。

【図7】線形増加および減少する撮像利得とパルス状の輝度の照明光との組み合わせにより立体情報を検出する方法を説明するための図であり、(a)は照明光の輝度 I と撮像利得 g の時間変化波形を示し、(b)は投光部から d だけ離れた被写体からの反射光の強度 I_R と撮像利得 g の時間変化波形を示している。

20

【図8】直接変調される発光素子を備える投光部の構成を示す図である。

【図9】外部変調器で間接変調される発光素子を備える投光部の構成を示す図である。

【図10】ゲート付きイメージインテンシファイア(II)を用いた撮像部の構成を示す図である。

【図11】信号処理部の構成を示す図である。

【図12】レーザー反射光の遅れ時間あるいは変調位相より距離を計測する従来の方法を示す図である。

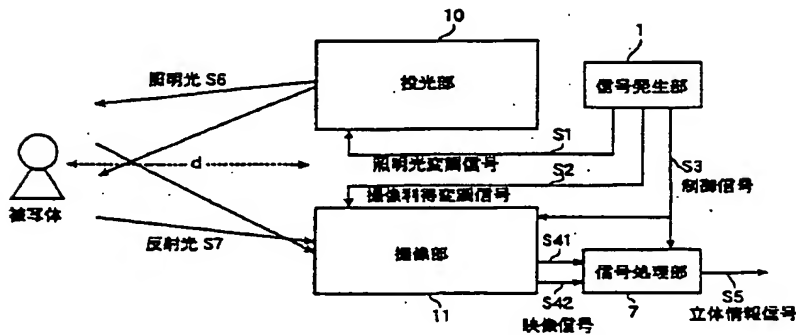
【図13】レーザービームを2次元走査する従来の方法を示す図である。

【図14】従来のイメージングレーザレーダ装置の構成を示す図である。

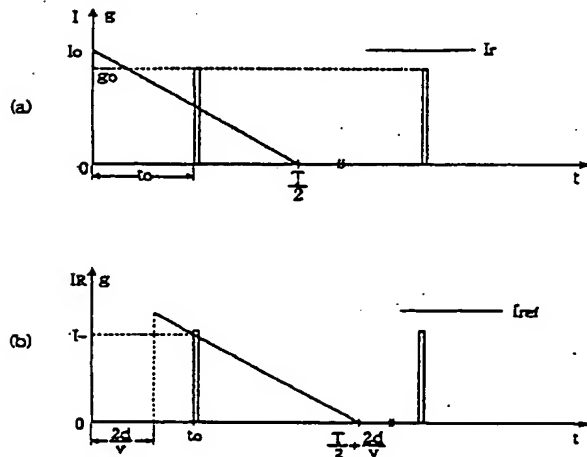
【符号の説明】

1…信号発生部、4…レンズ、5…ゲート付きイメージインテンシファイア、6…撮像素子、7…信号処理部、10…投光部、11…撮像部、20…光画像伝達光学系、21…ゲート、22…画像分割回路、30…照明光学系、31…発光素子、32…外部変調器。

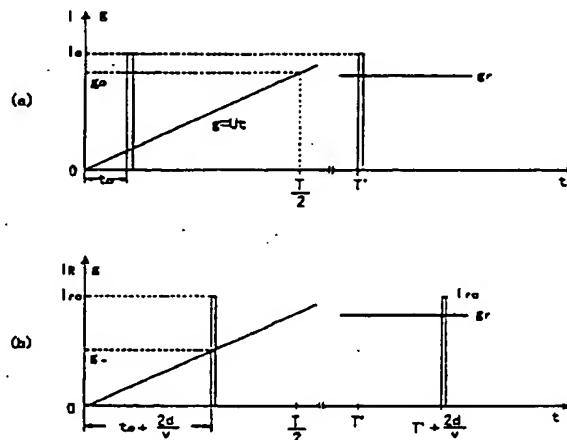
【図1】



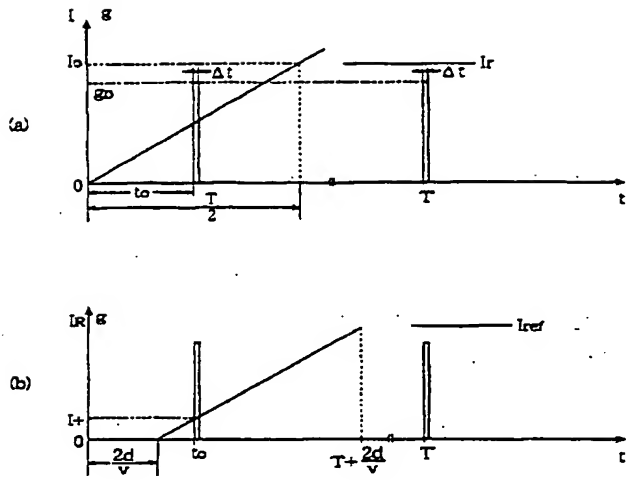
【図3】



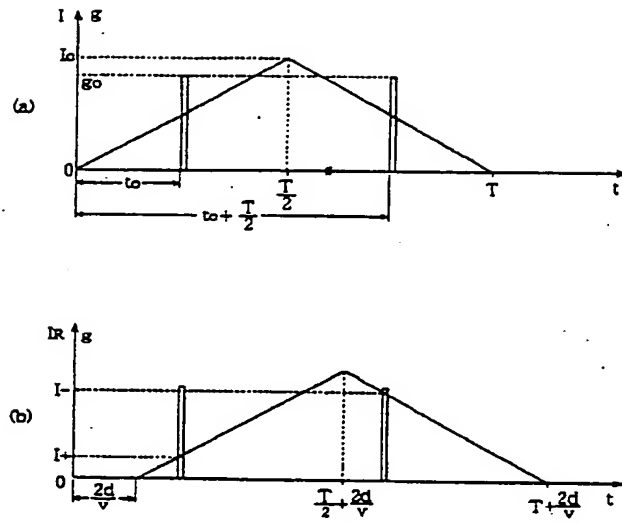
【図5】



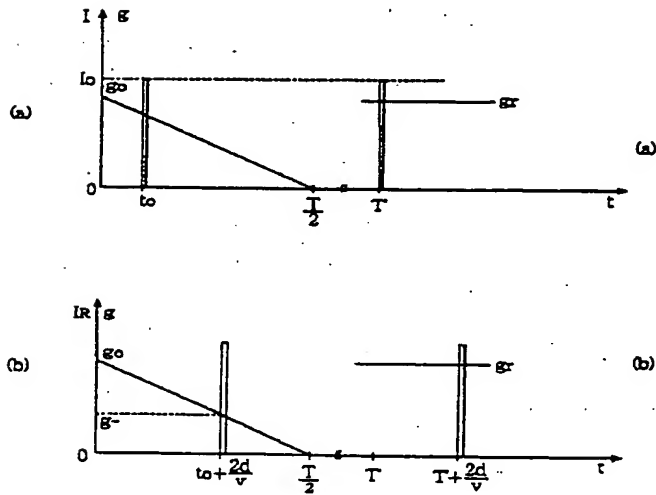
【図2】



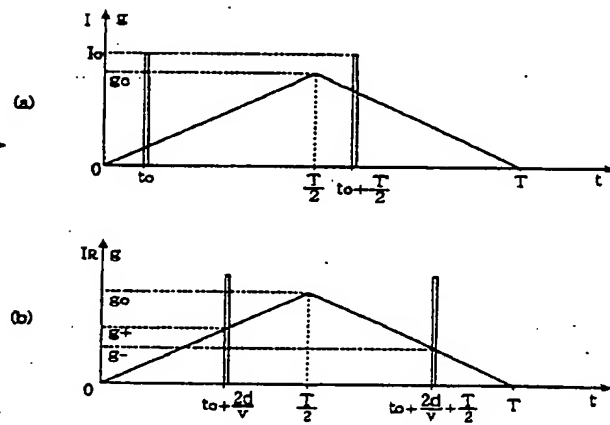
【図4】



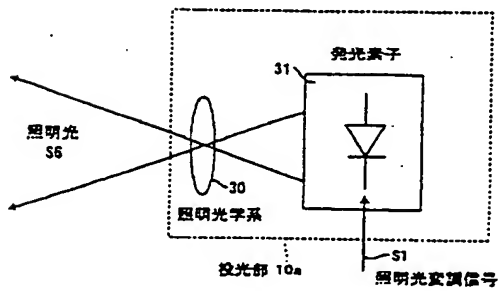
【図6】



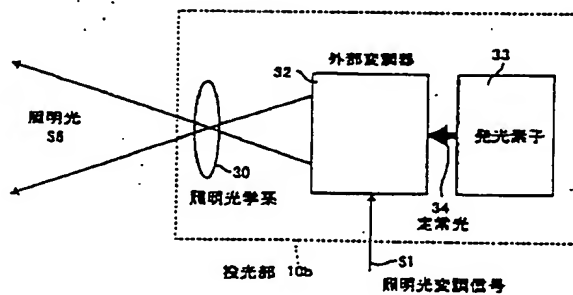
【図7】



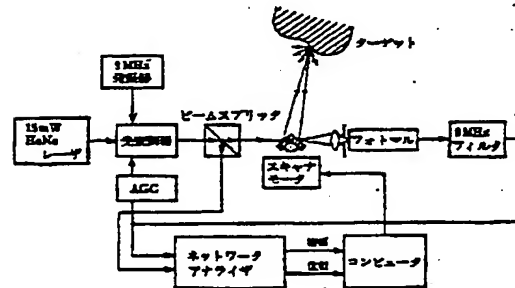
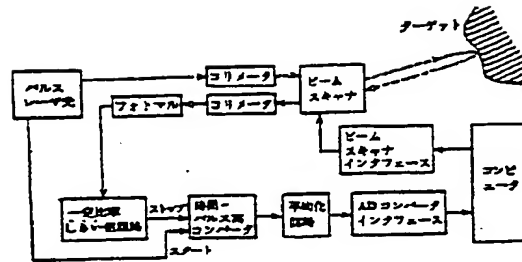
【図8】



【図9】



【図13】



フロントページの続き

(72) 発明者 會田 田人
東京都世田谷区砧 1 丁目10番11号 日本放
送協会 放送技術研究所内

(72) 発明者 河北 真宏
東京都世田谷区砧 1 丁目10番11号 日本放
送協会 放送技術研究所内

(72) 発明者 飯塚 啓吾
東京都世田谷区砧 1 丁目10番11号 日本放
送協会 放送技術研究所内

F ターム(参考) 2F065 BB05 BB15 FF04 GG06 GG07
JJ03 JJ26 LL00 LL03 LL30
LL53 LL57 NN02 NN08 NN13
QQ26 UU01 UU02 UU05
5B057 DA07 DB03 DC02